



(19) **SU** (11) **1 795 220** (13) **A1**
(51) МПК

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ КОМИТЕТ ПО
ДЕЛАМ ИЗОБРЕТЕНИЙ И ОТКРЫТИЙ

**(12) ОПИСАНИЕ ИЗОБРЕТЕНИЯ К АВТОРСКОМУ СВИДЕТЕЛЬСТВУ
СССР**

(21), (22) Заявка: 4816781, 03.04.1990

(46) Дата публикации: 15.02.1993

(56) Ссылки: Авторское свидетельство СССР №
1779660, кл. Е 21 В 44/00, 1975. Патент США
№ 3660649, кл. 235-193, 1972.

(98) Адрес для переписки:
11 620219 СВЕРДЛОВСК, КУЙБЫШЕВА 30

(71) Заявитель:
СВЕРДЛОВСКИЙ ГОРНЫЙ ИНСТИТУТ
ИМ. В. В. ВАХРУШЕВА

(72) Изобретатель: СИТНИКОВ НИКОЛАЙ
БОРИСОВИЧ,
КЛИМАРЕВ ОЛЕГ ВЛАДИМИРОВИЧ₁₁ 620086
ÑÅÄÐÄËÍÀÑ, ÝÍÑÀÄÑÀВ 32/4-7511 620144
ÑÅÄÐÄËÍÀÑ, ÓÍÈÄÄÐÑÈÒÀÑÀВ 3-4

(54) Способ оптимизации процесса бурения

S U 1 7 9 5 2 2 0 A 1

S U 1 7 9 5 2 2 0 A 1



(19) **SU** (11) **1 795 220** (13) **A1**
(51) Int. Cl.

STATE COMMITTEE
FOR INVENTIONS AND DISCOVERIES

(12) ABSTRACT OF INVENTION

(54) METHOD OF OPTIMIZATION OF PROCESS OF DRILLING

(57)

Изобретение относится к алмазному бурению скважин и позволяет повысить точность управления процессом в условиях резко применяющихся свойств пород. Для этого задают моторесурс породоразрушающего инструмента (МПИ). В процессе бурения на каждой ступени регулирования измеряют время чистого

(71) Applicant:
**SVERDLOVSKIJ GORNYJ INSTITUT
IM.V.V.VAKHRUSHEVA**
(72) Inventor: **SITNIKOV NIKOLAJ BORISOVICH,
KLIMAREV OLEG VLADIMIROVICH**

бурения, угловую скорость вращения инструмента и осевое усилие на забой. По произведению этих параметров определяют отработанный на данной ступени регулирования МПИ. Производят накопление текущего МПИ. При равенстве текущего и заданного МПИ фиксируют момент полной обработки породоразрушающего инструмента. 1 ил.

SU
1795220 A1

SU 1795220 A1



СОЮЗ СОВЕТСКИХ
СОЦИАЛИСТИЧЕСКИХ
РЕСПУБЛИК

ГОСУДАРСТВЕННОЕ ПАТЕНТНОЕ
ВЕДОМСТВО СССР
(ГОСПАТЕНТ СССР)

(19) SU (11) 1795220 A1

(31) 5 E 21 B 44/00

ОБЩЕСТВЕННАЯ
ПАТЕНТНО-ТЕХНИЧЕСКАЯ
БИБЛИОТЕКА

ОПИСАНИЕ ИЗОБРЕТЕНИЯ

К АВТОРСКОМУ СВИДЕТЕЛЬСТВУ

- 1
 (21) 4816781/03.
 (22) 03.04.90
 (46) 15.02.93. Бюл. № 6
 (71) Свердловский горный институт им. В.В. Куйбышева
 (72) Н.Б. Ситников и О.В. Климарев
 (56) Авторское свидетельство СССР № 1779660, кл. Е 21 В 44/00, 1975.
 Патент США № 3660649, кл. 235—193, 1972.
 (54) СПОСОБ ОПТИМИЗАЦИИ ПРОЦЕССА БУРЕНИЯ
 (57) Изобретение относится к алмазному бурению скважин и позволяет повысить точ-

ность управления процессом в условиях резко применяющихся свойств пород. Для этого задают моторесурс породоразрушающего инструмента (МПИ). В процессе бурения на каждой ступени регулирования измеряют время чистого бурения, угловую скорость вращения инструмента и осевое усилие на забой. По произведению этих параметров определяют отработанный на данной ступени регулирования МПИ. Производят накопление текущего МПИ. При равенстве текущего и заданного МПИ фиксируют момент полной обработки породоразрушающего инструмента, 1 ил.

SU 1795220 A1

Изобретение относится к контролю и управлению процессом бурения скважин алмазными коронками и предназначено для определения режимных параметров, оптимальных по минимуму стоимости одного метра проходки скважин и определения момента времени полной отработки алмазного инструмента с целью его подъема на поверхность и замены.

Известен способ оптимизации процесса бурения,ключающий измерение времени чистого бурения и текущего значения проходки на породоразрушающий инструмент и обеспечивающий минимум стоимости проходки метра скважины по выражению

$$q = \frac{(t + t_{cn})C + C_n}{h} . \quad (1)$$

где q — стоимость проходки одного метра скважины, руб./ч;

C — стоимость часа эксплуатации буровой установки, руб./ч;

t_{cn} — время, затрачиваемое на спуско-подъемные операции, отнесенное к одному рейсу, ч;

t — текущее время бурения в рейсе, ч;

C_n — стоимость породоразрушающего инструмента, руб;

h — текущая проходка на породоразрушающий инструмент в рейсе, м.

При достижении $q = q_{min}$ принимается решение о замене породоразрушающего инструмента.

Известное устройство для реализации данного способа, содержит комплект средств, преобразующих входные величины в пропорциональные уровни напряжений,

SU 1795220 A1

11 20 22 59 17 SU

Формула изобретения:

Изобретение относится к контролю и управлению процессом бурения скважин алмазными коронками и предназначено для определения режимных параметров, оптимальных по минимуму стоимости одного метра проходки скважин и определения момента времени полной отработки алмазного инструмента с целью его подъема на поверхность и замены.

Известен способ оптимизации процесса бурения, включающий измерение времени чистого бурения и текущего значения проходки на породоразрушающий инструмент, обеспечивающий минимум стоимости проходки метра скважины по

$$\text{мент} \\ \text{сти} \\ \text{выражению} \\ (t + tbQC + Gi) \\ (1)$$

где q - стоимость проходки одного метра скважины, руб/ч;

C - стоимость часа эксплуатации буровой установки; руб/ч;

t_{en} - время, затрачиваемое на спуско-подъемные операции, отнесенное одному рейсу, ч;

t - текущее время бурения в рейсе, ч;

C_p - стоимость породоразрушающего инструмента, руб;

h - текущая проходка на продоразрушающий инструмент в рейсе, м.

При достижении $q = q_{min}$ принимается решение о замене породоразрушающего инструмента.

Известное устройство для реализации данного способа, содержит комплект средств, преобразующих входные величины в пропорциональные уровни напряжений.

sj
ю ел
14Э 14Э
о

включающий преобразователь-накопитель текущего времени бурения в рейсе, задатчик времени спуско-подъемных операций, задатчик стоимости часа эксплуатации буровой установки, задатчик стоимости породоразрушающего инструмента (долота, алмазной коронки) и накопитель-преобразователь текущей проходки на породоразрушающий инструмент, блок вычисления стоимости одного метра проходки, состоящий из сумматора общего времени рейса породоразрушающего инструмента, множительного звена, сумматора текущей стоимости эксплуатации буровой установки и породоразрушающего инструмента и делительного звена, а также регистрирующий прибор.

Однако известный способ не может обеспечить оперативное управление процессом бурения, так как в нем не измеряются и не регулируются осевое усилие на забой скважины и угловая скорость вращения породоразрушающего инструмента, что ведет к недопользованию моторесурса породоразрушающего инструмента и повышению стоимости проходки одного метра скважины.

Наиболее близким к предлагаемому

является способ оптимизации процесса бурения, включающий измерение угловой скорости вращения породоразрушающего инструмента, осевого усилия на забой скважины, механической скорости бурения и регулирование режимных параметров.

Однако данный способ не дает возможности автоматического управления процессом бурения по минимуму стоимости проходки одного метра проходки скважины, а также оперативного контроля отработки породоразрушающего инструмента, что снижает точность и надежность управления процессом бурения в резко изменяющихся геологических условиях.

Цель изобретения - повышение точности и надежности управления процессом бурения скважины в условиях резко изменяющихся прочностных и структурных свойств пород.

Поставленная цель достигается тем, что в способе оптимизации процесса бурения включающем измерение угловой скорости вращения породоразрушающего инструмента, осевого усилия на забой скважины, механической скорости бурения и регулирование режимных параметров, дополнительно, на каждой ступени регулирования измеряют время чистого бурения, определяют отработанный на данной ступени регулирования моторесурс породоразрушающего инструмента, производят его накопление и,

исходя из этого, определяют момент полной отработки породоразрушающего инструмента и подъема его на поверхность с целью замены.

Благодаря этому появляется возможность регулировать осевое усилие и угловую скорость вращения породоразрушающего инструмента таким образом, чтобы значение стоимости проходки одного метра скважины было минимальным.

Система функционирует согласно алгоритму

$q = (C_p bR) / L(t)$, где $b = C_p/Q$ - коэффициент; r - осевое усилие на забой скважины;

ω - угловая скорость вращения породоразрушающего инструмента;

V - механическая скорость бурения; Q - моторесурс породоразрушающего инструмента, рад/с Н-ч.

Моторесурс породоразрушающего инструмента определяется как произведение базовых значений R и o на время полной отработки инструмента при неизменных геологических условиях

$Q = R \cdot C_p \cdot t$. Для каждого типа коронок и долот моторесурс является величиной постоянной.

Для определения момента времени полной отработки породоразрушающего инструмента с целью его поднятия, на поверхность и замены производится оперативный контроль отработанного моторесурса

$Q = P \cdot I$,

ад t_i , (4)

где I - ступень управления.

Благодаря измеренному моторесурсу, характерному для каждого типа коронок и долот, и оперативному контролю

СУ 1795220 А1

текущего остаточного моторесурса становится возможным с высокой степенью точности регулировать режимные параметры процесса бурения таким образом, чтобы стоимость проходки одного метра скважины была бы минимальной, так как зависимость

$Q = f(P \text{ и } \omega)$ (2) позволяет непосредственно воздействовать на осевое усилие на забой скважины и угловую скорость вращения

породоразрушающего инструмента, а накопление произведений сигналов с датчиков

осевого усилия на забой скважины, угловой скорости вращения породоразрушающего инструмента на время, установленное таймером прямо пропорционально отработанному моторесурсу породоразрушающего инструмента, что позволяет с высокой степенью точности и надежности определить момент времени полного износа породоразрушающего инструмента и подъема его на поверхность.

На чертеже представлена функциональная блок-схема устройства управления режимными параметрами вращательного бурения скважин. Устройство управления режимными параметрами вращательного бурения состоит из импульсного датчика механической скорости бурения 1DV, импульсного датчика угловой скорости вращения породоразрушающего инструмента 2D (о, дифференциально-трансформаторного датчика осевого усилия на забой скважины 3DP, выходы которых соединены с соответствующими входами многоцелевого программируемого контроллера 4 ПК, в качестве которого принят серийно выпускаемый многоцелевой программируемый контроллер Ломиконт-110, структурно включающий в себя два импульсно-цифровых преобразователя, аналого-цифровой преобразователь, два цифроаналоговых преобразователя, два таймера, два сумматора, блок вычисления, блок индикации и пульт управления, включающий в себя задатчик стоимости породоразрушающего инструмента и задатчик моторесурса породоразрушающего инструмента. Первый выход многоцелевого программируемого контроллера 4 ПК через усилитель сигнала рассогласования 5 БУ соединен с регулятором осевого усилия на забой скважины 6 ГК, а второй выход многоцелевого программируемого контроллера 4 ПК соединен с усилителем сигнала рассогласования 7 МУ, выход которого соединен с регулятором угловой скорости вращения породоразрушающего инструмента 8 ТПД.

Датчики скорости выполнены на базе выключателя поворотного, дискретного фотоэлектрического ПДФ-5 (Башкирское ПО Электроаппарат). Датчик осевого усилия на забой в качестве основного элемента со-дифференциальный электромеханический манометр ДМ-Э.

Регулятор осевого усилия на забой скважины выполнен на базе гидравлического предохранительного клапана с пропорциональным управлением

МК ПВП, который комплектуется блоком управления БУ-1100, представляющим собой усилитель сигнала рассогласования. Второй усилитель - есть магнитный усилитель типа БД-2 ТАБ: регулятор угловой скорости вращения - тири-сторный преобразователь типа КТЭУ с двигателем марки ДП-52; контроллер - многоцелевой программируемый контроллер Ломиконт-110 (ПО Электроприбор, г. Чебоксары).

Предложенный способ с помощью описанного устройства осуществляется следующим образом.

С пульта управления многоцелевым программируемым

контроллером 4 ПК задаются числовые значения, соответствующие стоимости часа работы бурового станка, стоимости используемого

породоразрушающего инструмента и его моторесурса. За время, установленное первым таймером,

многоцелевой программируемый контроллер считывает количество импульсов, поступающих с

5 датчика механической скорости бурения 1DV, и усредняет ее значение. Аналогичным способом считывается и усредняется значение угловой скорости вращения с датчика 2 Dco.

О При а) const многоцелевой программируемый контроллер изменяет усилие на забой скважины таким образом, чтобы целевая функция (2) была бы минимальной; при этом сигнал рассогласования с первого выхода многоцелевого

программируемого контроллера 4 ПК через усилитель сигнала рассогласования 5 БУ подается на регулятор осевого усилия на забой скважины 6 ГК. По достижению частного минимума соотвествующее ему значение осевого усилия запоминается многоцелевым

программируемым контроллером 4 ПК и оптимизация ведется по каналу: угловая скорость вращения - стоимость проходки одного метра

5 скважины аналогичным образом. По достижении минимума для данной породы значения осевого усилия на забой скважины и угловой скорости вращения

породоразрушающего инструмента поддерживаются неизменными; устанавливается порог срабатывания многоцелевого

программируемого контроллера 4 ПК равный 5% от величины механической скорости бурения, при этом 4 ПК производит периодический опрос

5 текущего значения механической скорости бурения. Как только значение механической скорости бурения изменится более чем на 5% от установленного (т.е. изменятся геологические условия) многоцелевой программируемый контроллер вновь начнет цикл поиска оптимальных по стоимости одного метра проходки скважины режимных параметров Р и и).

Одновременно с этим, каждое уменьшение значения угловой скорости вращения умножается на текущее значение осевого усилия на забой Рt и на время усреднения ti, при этом

происходит накопление отработанного моторесурса $Q_1 - 2 P_i t_i$, а на блоке индикации отображаются текущие значения P_i , f_l , v и остаточного моторесурса Q_0 . При $Q_i = Q_0$ блоком индикации подается звуковой и световой сигналы о необходимости замены породоразрушающего инструмента.

Пример. Зависимость механической скорости бурения от режимных параметров аппроксимируется функцией:

$$V = a_0 + 2a_1 P + 2a_2 f_l +$$

$+ 2a_3 P^2 + 34P^2 + a_5 \Omega(5)$ где a_0 - a_5 - эмпирические коэффициенты, зависящие от системы порода-коронка. При $a_0 = 0,955$

МО

-3
0,5808

-Т-КГ

V

31 82 ;

аз

34 -МО

as $-1,32/10 2,2481.106$ J-C

C 17 руб/смена Сп 52 руб

Формула изобретения Способ оптимизации процесса бурения, включающий измерение угловой скорости f_l вращения породоразрушающего инструмента, осевого усилия P_i на забой скважины, механической скорости бурения и ступенчатое регулирование режимных параметров, отличающийся тем, что, с целью повышения точности управления процессом бурения в условиях резко изменяющихся свойств пород, задают моторесурс алмазного породоразрушающего инструмента, а режимные параметры регулируются согласно выражениям (2), (A) и (5), получим оптимальные значения режимных параметров осевого усилия на забой и угловой скорости вращения породоразрушающего инструмента: $P_i = 8604$ Н, $f_l = 8,834$ об/мин, $v = 8,8300$ руб/м. Изменяя незначительно значения режимных параметров от их оптимального

значения, получим большие значения стоимости проходки одного метра скважины. Расчеты приведены в таблице. Как видно из таблицы любое отклонение режимных параметров от

Формула изобретения	
Способ оптимизации процесса бурения, включающий измерение угловой скорости вращения породоразрушающего инструмента, осевого усилия P_i на забой скважины, механической скорости бурения и ступенчатое регулирование режимных параметров, отличающийся тем, что, с целью повышения точности управления процессом бурения в условиях резко изменяющихся свойств пород, задают моторесурс алмазного породоразрушающего инструмента, а режимные параметры регулируются согласно выражениям (2), (A) и (5), получим оптимальные значения режимных параметров осевого усилия на забой и угловой скорости вращения породоразрушающего инструмента: $P_i = 8604$ Н, $f_l = 8,834$ об/мин, $v = 8,8300$ руб/м. Изменяя незначительно значения режимных параметров от их оптимального	
$P_i = 8604$	8600
$f_l = 8,834$	8,8300
$v = 8,8300$	8,8311

P, Н	8604	8600	8598	8594	8594
из руб/м	8,834	8,8300	8,8311	8,8311	8,8311
руб/м	8,834	8,8300	8,8311	8,8311	8,8311

оптимального

значения ведет к увеличению стоимости проходки одного метра скважины.

В то же время при ручном ступенчатом регулировании угловой скорости вращения породоразрушающего инструмента на максимум механической скорости получим следующие результаты: $P = 9498,6$ Н; $f_l = 470$ об/мин, $v = 11,12$ руб/м.

Таким образом, предложенное изобретение позволяет повысить точность и надежность управления процессом бурения в условиях резкоизменяющихся прочностных и структурных свойств пород.

Либо по критерию минимума себестоимости бурения одного метра, при этом на каждой ступени регулирования измеряют время t_i чистого бурения, определяют отработанный на данной ступени моторесурс Q_1 « $P_i f_l t_i$ », производят его накопление и в случае равенства текущего и заданного

значений моторесурса алмазного породоразрушающего инструмента определяют момент его полной отработки и подъема его на поверхность с целью замены.

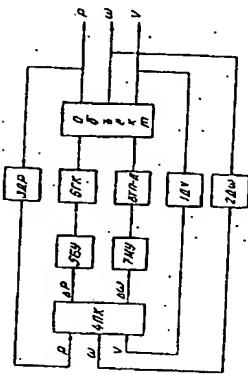
Я 3

		1795220
25	спуск	$G_1 = \sum_{i=1}^{n-1} P_i f_l t_i$ - в $\text{Н}\cdot\text{об/мин}\cdot\text{с}$
		Моторесурс алмазного горизонтального инструмента P_i и остаточный моторесурс $Q_0 = Q - G_1$ при $f_l = 470$ об/мин, $t_i = 10$ с, $P_i = 9498,6$ Н, $v = 11,12$ руб/м. Изменяя угловую скорость вращения инструмента, определяют время t_i чистого бурения, определяют моторесурс Q_1 « $P_i f_l t_i$ », производят его накопление и в случае равенства текущего и заданного значений моторесурса алмазного горизонтального инструмента определяют момент его полной отработки и подъема его на поверхность с целью замены.
30	подъем	$G_2 = \sum_{i=1}^{n-1} P_i f_l t_i$ - в $\text{Н}\cdot\text{об/мин}\cdot\text{с}$
		Моторесурс алмазного горизонтального инструмента P_i и остаточный моторесурс $Q_0 = Q - G_2$ при $f_l = 470$ об/мин, $t_i = 10$ с, $P_i = 9498,6$ Н, $v = 11,12$ руб/м. Изменяя угловую скорость вращения инструмента, определяют время t_i чистого бурения, определяют моторесурс Q_1 « $P_i f_l t_i$ », производят его накопление и в случае равенства текущего и заданного значений моторесурса алмазного горизонтального инструмента определяют момент его полной отработки и подъема его на поверхность с целью замены.
35	формула изобретения	Формула изобретения Способ оптимизации процесса бурения, включающий измерение угловой скорости вращения породоразрушающего инструмента, осевого усилия P_i на забой скважины, механической скорости бурения и ступенчатое регулирование режимных параметров, отличающийся тем, что, с целью повышения точности управления процессом бурения в условиях резко изменяющихся свойств пород, задают моторесурс алмазного горизонтального инструмента, а режимные параметры регулируются согласно выражениям (2), (A) и (5), получим оптимальные значения режимных параметров от их оптимальных значений, имеющих большее значение ступенчатого регулирования угловой скорости вращения инструмента.
40		Расчеты приведены в таблице. Как видно из таблицы, имеем оптимальные значения ступенчатого регулирования угловой скорости вращения инструмента, соответствующие равенству текущего и заданного значений моторесурсов алмазного горизонтального инструмента. Время чистого бурения и стоимость проходки одного метра скважины в этом случае минимальны.
45		Формула изобретения

P, Н	8604	8600	8598	8594	8594
из руб/м	8,834	8,8304	8,8314	8,8311	8,8311
руб/м	8,834	8,8304	8,8314	8,8311	8,8311

SU 1795220 A1

1795220



Редактор
Завод 410
Бюро Государственного инспекционного агентства при ГДНТ СССР
Типка М.Абрамова
Карточка Служебная
Печатная
Печатная

Печатается на типографии Государственного инспекционного агентства при ГДНТ СССР
113025, Москва, Х-35. Регистр. № 45

Печатается на типографии Государственного инспекционного агентства при ГДНТ СССР
113025, Москва, Х-35. Регистр. № 45

SU 1795220 A1